

## РЕШЕНИЕ ПЛОСКИХ ЗАДАЧ ТЕОРИИ УПРУГОСТИ ДЛЯ ПОЛОСЫ С ПОМОЩЬЮ ДИАГОНАЛИЗОВАННОЙ СИСТЕМЫ УРАВНЕНИЙ РАВНОВЕСИЯ

В.М. Замятин, А.В. Махов, А.А. Светашков

Томский политехнический университет, г. Томск

E-mail: alexmakhov@mail.ru

Приведена постановка и схема реализации нового метода решения плоских задач теории упругости, основанного на диагонализации системы уравнений равновесия. Получены аналитические решения трех плоских задач в напряжениях для нагружения полосы сложной нагрузкой.

### Введение

При решении двумерных задач теории упругости [1–4], возникает проблема отыскания двух неизвестных функций (перемещений  $u$ ,  $v$  в направлении координатных осей  $OX$ ,  $OY$ ), которые удовлетворяют системе двух дифференциальных уравнений в частных производных второго порядка – системе уравнений равновесия в форме Ляме [1]. Кроме того, искомые перемещения должны удовлетворять заданным условиям на граничном контуре. В классической постановке задачи теории упругости в напряжениях граничные условия относительно искомых перемещений так же, как и уравнения равновесия, образуют систему двух дифференциальных уравнений в частных производных (в отличие от системы уравнений равновесия система граничных условий имеет первый порядок).

Для решения плоских задач теории упругости предлагается использовать метод, основанный на преобразовании системы уравнений равновесия к диагональному виду [5, 6]. Очевидно, что при таком подходе к отысканию решения появляются некоторые преимущества, облегчающие процедуру интегрирования уравнений равновесия и удовлетворения граничным условиям. Данные преимущества можно использовать как в процессе построения аналитических решений, так и при численной реализации с помощью конечно-разностного, конечно-элементного и других методов. В настоящей работе применяется аналитический метод; результаты сопоставляются с известными решениями, полученными с помощью функции напряжений.

### 1. Постановка плоской задачи теории упругости для диагонализированной системы уравнений равновесия и схема решения

Рассмотрим основные элементы предлагаемой модификации постановки плоской задачи, основанной на диагонализации системы уравнений равновесия в форме Ляме.

#### а) Уравнения равновесия в области

Вместо отыскания пары функций  $u=u(x,y)$ ,  $v=v(x,y)$ , удовлетворяющих системе уравнений равновесия Ляме, модифицированная постановка предполагает решение двух гармонических уравнений:

$$\Delta\theta = 0, \quad (1)$$

$$\Delta\kappa = 0. \quad (2)$$

Здесь  $\theta$  – объемная деформация, которая выражается через перемещения согласно

$$\theta = d_1 u + d_2 v,$$

$$d_1 \equiv \frac{\partial}{\partial x}, \quad d_2 \equiv \frac{\partial}{\partial y},$$

где  $\kappa$  – произвольная гармоническая функция,  $\Delta$  – оператор Лапласа

$$\Delta = d_1^2 + d_2^2,$$

$$d_1^2 \equiv \frac{\partial^2}{\partial x^2}, \quad d_2^2 \equiv \frac{\partial^2}{\partial y^2}.$$

#### б) Граничные условия.

Для пары новых искомым функций  $\theta=\theta(x,y)$ ,  $\kappa=\kappa(x,y)$  граничные условия преобразуются в условия вида:

$$\sigma_x l + \tau_{xy} m = X_n,$$

$$\sigma_y m + \tau_{xy} l = Y_n, \quad (3)$$

где  $X_n$ ,  $Y_n$  – компоненты объемных сил,  $\sigma_x$ ,  $\sigma_y$ ,  $\tau_{xy}$  – напряжения;  $l$ ,  $m$  – направляющие косинусы нормали к граничному контуру, имеющему дугу  $s$ :

$$l = \cos(n, x) = \frac{dy}{ds}, \quad m = \cos(n, y) = -\frac{dx}{ds}.$$

#### в) Функции, гармонически-сопряженные.

Кроме  $\theta=\theta(x,y)$  и  $\kappa=\kappa(x,y)$ , для расчета компонент напряженно-деформированного состояния необходимо задание еще одной пары функций, удовлетворяющих системе Коши-Римана

$$d_1\theta = \alpha d_2\omega, \quad d_2\theta = -\alpha d_1\omega. \quad (4)$$

Здесь  $\alpha = \frac{2\lambda}{1+\lambda}$ ,  $\omega$  – компонента вектора вращения

$$\omega = \frac{1}{2}(d_1 v - d_2 u).$$

Исходя из соотношений (4), функцию  $\alpha\omega(x,y)$ , гармонически-сопряженную  $\theta(x,y)$ , можно определить в любой точке расчетной области согласно

$$\alpha\omega(x,y) = \int_0^{(x,y)} (-d_2\theta(x,y) dx + d_1\theta(x,y) dy) + C_1, \quad (5)$$

где  $C_1$  – константа.

Аналогично можно найти функцию  $\chi = \chi(x, y)$ , гармонически-сопряженную  $\kappa(x, y)$ :

$$d_1 \kappa = -d_2 \chi, \quad d_2 \kappa = d_1 \chi, \quad (6)$$

и, таким образом,  $\chi(x, y)$  в любой точке расчетной области:

$$\chi(x, y) = \int_0^{(x,y)} (d_2 \kappa dx - d_1 \kappa dy) + C_2, \quad (7)$$

где  $C_2$  – константа. Далее будем использовать значения  $C_1, C_2$  равные нулю.

г) *Формулы для компонент напряженно-деформированного состояния.*

По найденным из решения двух краевых задач типа Дирихле функциям  $\theta$ ,  $\kappa$  и по определению функций  $\alpha\omega$  и  $\chi$ , гармонически-сопряженных  $\theta$ ,  $\kappa$ , можно рассчитать напряжения в расчетной области:

$$\begin{aligned} \sigma_x &= \theta - \frac{1}{2}[x d_1 \theta - y d_2 \theta] + \kappa, \\ \sigma_y &= \theta + \frac{1}{2}[x d_1 \theta - y d_2 \theta] - \kappa, \\ \tau_{xy} &= -\frac{1}{2}[x d_2 \theta + y d_1 \theta] + \chi. \end{aligned} \quad (8)$$

Перемещения  $u$ ,  $v$  упругого тела можно рассчитать по напряжениям (8), пользуясь стандартными соотношениями [2].

Таким образом, реализация модифицированной постановки плоской задачи теории упругости, определяемая соотношениями (1–8), имеет некото-

рые отличия от классической постановки. Основное преимущество предлагаемой модификации заключаются в том, что уравнения равновесия имеют диагональный вид (1, 2). Действительно, уравнения (1, 2) представляют собой дифференциальные уравнения в частных производных второго порядка, а не систему уравнений равновесия в форме Ляме.

Для иллюстрации метода рассмотрим следующие задачи.

## 2. Напряжение пластины сложной нагрузкой

Пластина размером  $h$ ,  $b$  подвергается действию напряжений, эпюры которых представлены на рис. 1.

Для решения необходимо записать аналитические выражения граничных напряжений. Сначала получим вид функции  $Y_n(x, y)$ .

а) Рассмотрим граничные значения  $\sigma_y$  на верхней и нижней гранях, обозначив их через  $\sigma_y^a$ .

$$\text{при } y = \frac{h}{2} \quad \sigma_y^a = \frac{1}{4} a h^3 = 2a \left( \frac{h}{2} \right)^3, \quad m = 1;$$

$$\text{при } y = -\frac{h}{2} \quad \sigma_y^a = -\frac{1}{4} a h^3 = -2a \left( \frac{h}{2} \right)^3, \quad m = -1.$$

Здесь  $a = \text{const}$ .

Объединяя два последних выражения, получим

$$\sigma_y^a = 2a y^3 m \Big|_{y=\pm \frac{h}{2}}.$$

б) Рассмотрим вклад  $Y_n(x, y)$  в касательных напряжениях на правом торце. Согласно эпюре граничного  $\tau_{xy}$  имеем:

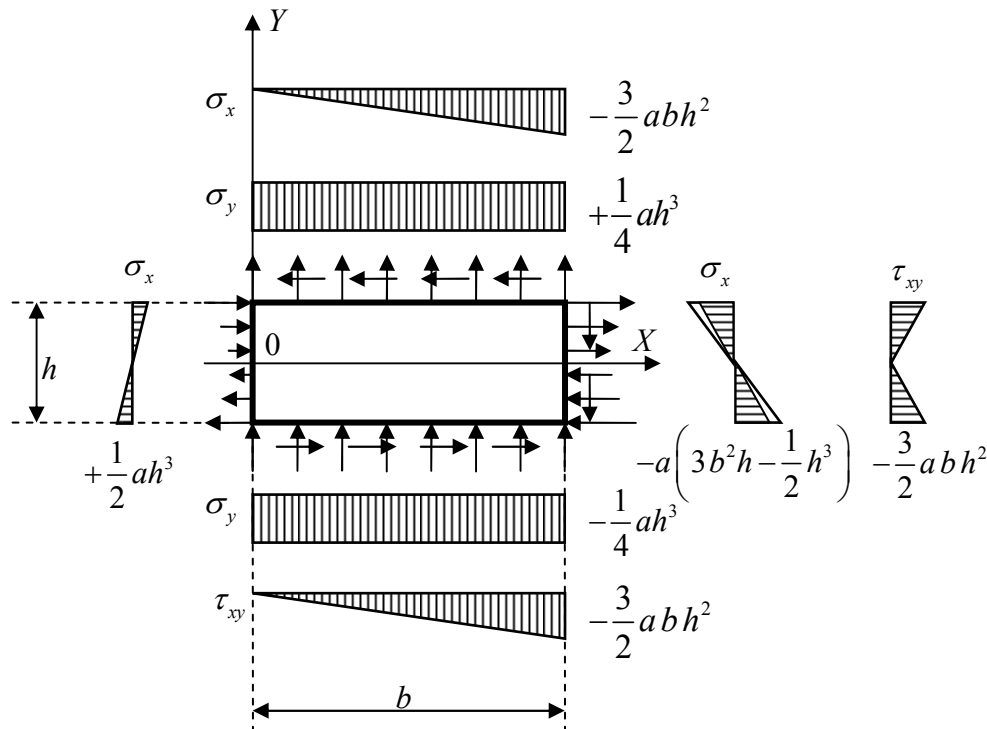


Рис 1. Эпюры нагружения пластины сложной нагрузкой

$$\text{при } y = \frac{h}{2} \quad \tau_{xy} = -\frac{3}{2}ab h^2 = -6ab \left(\frac{h}{2}\right)^2;$$

$$\text{при } y = -\frac{h}{2} \quad \tau_{xy} = -\frac{3}{2}ab h^2 = -6ab \left(\frac{h}{2}\right)^2;$$

$$\text{при } y = 0 \quad \tau_{xy} = 0.$$

Значит, зависимость  $\tau_{xy}$  от  $y$  по торцу выражается:

$$\tau_{xy} = -6ab y^2.$$

Далее учтем изменение  $\tau_{xy}$  от левого торца к правому. Поскольку на левом торце ( $x=0, l=-1$ )  $\tau_{xy}=0$ , а на правом ( $x=b, l=1$ ),  $\tau_{xy}=-6aby^2$ , то получаем:

$$\tau_{xy} = -6ax y^2.$$

Таким образом, функция  $Y_n$  имеет вид:

$$Y_n = a(2y^3 m - 6x y^2 l).$$

Аналогичным образом рассчитывается аналитическое выражение для  $X_n$ :

$$X_n(x, y) = a[(6x^2 y - 4y^3)l - 6xy^2 m].$$

Зададимся функциями  $\theta(x, y)$  и  $\kappa(x, y)$  вида:

$$\theta(x, y) = A(3x^2 y - y^3), \quad (9)$$

$$\kappa(x, y) = B(3x^2 y - y^3), \quad (10)$$

где  $A$  и  $B$  – неизвестные константы, которые необходимо найти. Функции (9, 10) соответственно удовлетворяют условиям (1, 2), то есть являются гармоническими.

Функция  $\chi(x, y)$  определяется из (10) с помощью (7) (для упрощения записи здесь и далее, координаты  $x, y$  будем опускать):

$$\chi = B(x^3 - 3xy^2). \quad (11)$$

Данная функция тоже является гармонической.

С учетом (9–11) распишем напряжения (8):

$$\sigma_x = \left(\frac{3}{2}A + 3B\right)x^2 y - \left(\frac{5}{2}A + B\right)y^3,$$

$$\sigma_y = \left(\frac{9}{2}A - 3B\right)x^2 y + \left(\frac{1}{2}A + B\right)y^3,$$

$$\tau_{xy} = \left(-\frac{3}{2}A - 3B\right)xy^2 + \left(-\frac{3}{2}A + B\right)x^3. \quad (12)$$

Рассмотрим левую границу пластины,  $x=0$ . Здесь  $l=-1, m=0$ , соответственно

$$\begin{aligned} X_n &= 4a y^3, \\ Y_n &= 0, \end{aligned} \quad (13)$$

а граничные условия (3) преобразуются так:

$$\begin{aligned} -\sigma_x &= X_n, \\ -\tau_{xy} &= Y_n. \end{aligned} \quad (14)$$

Подставляя в (14) функции из (12) и (13) и решая полученные уравнения, получаем, что

$$B = 4a - \frac{5}{2}A. \quad (15)$$

Учитывая (15), напряжения (12) будут иметь следующий вид:

$$\sigma_x = (-6A + 12a)x^2 y - 4a y^3,$$

$$\sigma_y = (12A - 12a)x^2 y + (-2A + 4a)y^3,$$

$$\tau_{xy} = (-9A - 12a)xy^2 + (-4A + 4a)x^3. \quad (16)$$

Теперь рассмотрим правую границу пластины,  $x=b$ . Здесь  $l=1, m=0$ , соответственно

$$X_n = a(6b^2 - 4y^3),$$

$$Y_n = -6ab y^2, \quad (17)$$

а граничные условия (3) будут выглядеть так:

$$\sigma_x = X_n,$$

$$\tau_{xy} = Y_n. \quad (18)$$

Подставляя в (18) функции из (16) и (17) и решая полученные уравнения, получаем, что

$$A = a, \quad (19)$$

далее, по (15) с учётом (19) определяем, что

$$B = \frac{3}{2}a. \quad (20)$$

Таким образом, обе неизвестные константы найдены. Расписывая (9, 10) с учётом (19, 20), получаем, что  $\theta$  и  $\kappa$  имеют вид:

$$\theta = a(3x^2 y - y^3),$$

$$\kappa = \frac{3}{2}a(3x^2 y - y^3). \quad (21)$$

Теперь определены все функции, необходимые для нахождения напряжений. Подставляя функции (21) в (8), получаем:

$$\sigma_x(x, y) = 6a x^2 y - 4a y^3,$$

$$\sigma_y(x, y) = 2a y^3,$$

$$\tau_{xy}(x, y) = -6a x y^2. \quad (22)$$

Сравним полученное решение с классическим, которое можно рассчитать с помощью функции напряжений. Для данной задачи функция напряжений выглядит следующим образом [4]:

$$\varphi = a \left( x^2 y^3 - \frac{y^5}{5} \right),$$

соответственно, напряжения будут следующие:

$$\sigma_x = d_2^2 \varphi = 6a x^2 y - 4a y^3,$$

$$\sigma_y = d_1^2 \varphi = 2a y^3,$$

$$\tau_{xy} = -d_1 d_2 \varphi = -6a x y^2. \quad (23)$$

Видно, что соответствующие функции в (22) и в (23) попарно совпадают.

### 3. Напряжение пластины, силами, распределенными по линейному закону

Пластина размером  $h, b$  подвергается действию напряжений, эпюры которых представлены на

рис. 2. Аналогично предыдущей задаче определяется, что нагрузка в функции координат имеет вид:

$$X_n(x, y) = 0, \quad Y_n(x, y) = 6axm.$$

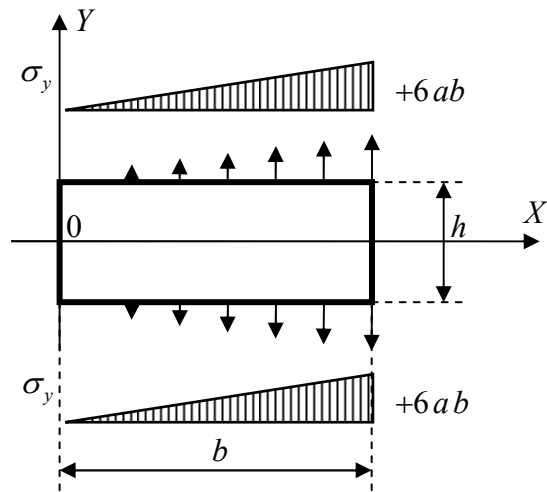


Рис. 2. Эпюры нагружения пластины силами, распределенными по линейному закону

Для решения данной задачи зададимся гармоническими функциями  $\theta$  и  $\kappa$  в виде:

$$\begin{aligned} \theta &= Ax + By, \\ \kappa &= Cx + Dy, \end{aligned} \quad (24)$$

где  $A, B, C, D$  – константы, которые будет необходимо найти. По (7) находим, что

$$\chi = Dx - Cy. \quad (25)$$

Все три функции, как легко показать, являются гармоническими.

Используя (8) получаем следующий вид для напряжений:

$$\begin{aligned} \sigma_x &= x \left( \frac{1}{2} A + C \right) + y \left( \frac{3}{2} B + D \right), \\ \sigma_y &= x \left( \frac{3}{2} A - C \right) + y \left( \frac{1}{2} B - D \right), \\ \tau_{xy} &= x \left( -\frac{1}{2} B + D \right) + y \left( -\frac{1}{2} A - C \right). \end{aligned} \quad (26)$$

Рассмотрим левую границу пластины. Для этой границы  $x=0, l=-1, m=0$ . С учётом этого, из (3) получаем:

$$\sigma_x = 0, \quad (27)$$

$$\tau_{xy} = 0, \quad (28)$$

при этом, учитывая (26) на рассматриваемой границе,  $\sigma_x$  и  $\tau_{xy}$  принимают вид:

$$\sigma_x = y \left( \frac{3}{2} B + D \right), \quad (29)$$

$$\tau_{xy} = y \left( -\frac{1}{2} A - C \right). \quad (30)$$

Объединяя (27) с (29) и (28) с (30), получаем, что

$$D = -\frac{3}{2} B, \quad C = -\frac{1}{2} A, \quad (31)$$

и, с учётом этого, функции из (26) принимают следующий вид

$$\begin{aligned} \sigma_x &= 0, \\ \sigma_y &= 2Ax + 2By, \\ \tau_{xy} &= -2Bx. \end{aligned} \quad (32)$$

Теперь рассмотрим верхнюю границу пластины. Для этой границы  $y = \frac{b}{2}, l = 0, m = 1$ , а функции (3) имеют следующий вид:

$$\sigma_y = 6ax, \quad (33)$$

$$\tau_{xy} = 0, \quad (34)$$

при этом, учитывая (32),

$$\sigma_y = 2Ax + 2B \frac{b}{2}, \quad (35)$$

$$\tau_{xy} = -2Bx. \quad (36)$$

Объединяя (34) и (36), получаем, что  $B=0$ , и, учитывая это при объединении (33) и (35), получаем, что  $A=3a$ .

Из (31) теперь находим, что  $C = -\frac{3}{2}a, D = 0$ .

Подставляя значения найденных констант в (32), находим, что

$$\begin{aligned} \sigma_x &= 0, \\ \sigma_y &= 6ax, \\ \tau_{xy} &= 0. \end{aligned} \quad (37)$$

Сравним полученное решение с классическим. В задаче для треугольной нагрузки бигармоническая функция напряжений имеет вид  $\varphi = ax^3$  соответственно, напряжения будут следующие:

$$\begin{aligned} \sigma_x(x, y) &= d_2^2 \varphi = d_2^2 (ax^3) = 0, \\ \sigma_y(x, y) &= d_1^2 \varphi = d_1^2 (ax^3) = d_1 (3ax^2) = 6ax, \\ \tau_{xy}(x, y) &= -d_1 d_2 \varphi = -d_1 d_2 (ax^3) = 0. \end{aligned} \quad (38)$$

Таким образом, напряжения, рассчитанные по (37, 38), совпадают между собой.

#### 4. Расчёт плотины треугольного профиля

Плотина, подвергающаяся нагрузке от давления воды, имеет треугольное сечение, как показано на рис. 3. Способом, использованным в предыдущих двух задачах, определяется, что нагрузка в функции координат имеет вид:

$$X_n(x, y) = \gamma y l + \gamma \operatorname{tg}^2(\alpha) x m,$$

$$Y_n(x, y) = (-2\gamma \operatorname{tg}^2(\alpha) x - \gamma \operatorname{tg}^2(\alpha) y) m + \gamma \operatorname{tg}^2(\alpha) x l.$$

Здесь  $a = \text{const}, \gamma = \text{const}$ .

Как и в предыдущей задаче, зададимся гармоническими функциями  $\theta$  и  $\kappa$  в виде (24). Функция  $\chi$  в этом случае будет иметь вид (25), а напряжения – (26). Как и в предыдущем случае, необходимо найти значения констант  $A, B, C, D$ .

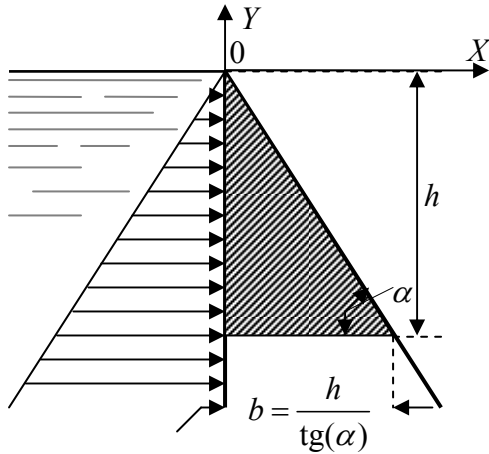


Рис. 3. Эпюры нагружения плотины

Рассмотрим вертикальную поверхность (левую границу) плотины. Для этой границы  $x=0$ ,  $l=-1$ ,  $m=0$ . Из (3) определяем, что

$$\sigma_x = \gamma y, \quad (39)$$

$$\tau_{xy} = 0, \quad (40)$$

при этом,  $\sigma_x$  и  $\tau_{xy}$  на рассматриваемой границе, принимают вид (29, 30). Объединяя попарно (39) с (29) и (40) с (30), получаем, что

$$D = \gamma - \frac{3}{2}B, \quad C = -\frac{1}{2}A, \quad (41)$$

и, с учётом этого, функции из (26) принимают следующий вид

$$\begin{aligned} \sigma_x &= \gamma y, \\ \sigma_y &= 2Ax + y(2B - \gamma), \\ \tau_{xy} &= x(-2B + \gamma). \end{aligned} \quad (42)$$

Теперь рассмотрим наклонную поверхность (правую границу) плотины. Для этой границы распишем:  $x = -y \operatorname{ctg}(\alpha)$ ,  $l = \sin(\alpha)$ ,  $m = \cos(\alpha)$ . Компоненты объемных сил  $X_n$  и  $Y_n$  здесь равны нулю. С учетом этого, граничные условия в форме Коши будут иметь следующий вид:

$$\begin{aligned} \sigma_x \sin(\alpha) + \tau_{xy} \cos(\alpha) &= 0, \\ \sigma_y \cos(\alpha) + \tau_{xy} \sin(\alpha) &= 0. \end{aligned} \quad (43)$$

Рассмотрим первое уравнение системы (43). Подставляя в него функции из (42), получаем:

$$\gamma y \sin(\alpha) - (-2B + \gamma) y \operatorname{ctg}(\alpha) \cos(\alpha) = 0,$$

откуда получаем, что

$$B = -\frac{\gamma}{2}(\operatorname{tg}^2(\alpha) - 1). \quad (44)$$

Далее рассмотрим второе уравнение системы (43). Подставляя в него функции из (42), получаем:

$$\begin{aligned} -2Ay \operatorname{ctg}(\alpha) \cos(\alpha) + y(2B - \gamma) \cos(\alpha) - \\ - y(-2B + \gamma) \operatorname{ctg}(\alpha) \sin(\alpha) = 0, \end{aligned}$$

откуда с учетом (44) получаем, что

$$A = -\gamma \operatorname{tg}^3(\alpha). \quad (45)$$

По (41) и (44) определяем, что

$$B = -\frac{\gamma}{2}(\operatorname{tg}^2(\alpha) - 1),$$

$$C = \frac{\gamma}{2} \operatorname{tg}^3(\alpha),$$

$$D = \frac{\gamma}{4}(1 + 3 \operatorname{tg}^2(\alpha)). \quad (46)$$

Подставляя (45) и (46) в (26), получаем:

$$\begin{aligned} \sigma_x &= \gamma y, \\ \sigma_y &= -2x\gamma \operatorname{tg}^3(\alpha) - y\gamma \operatorname{tg}^2(\alpha), \\ \tau_{xy} &= x\gamma \operatorname{tg}^2(\alpha). \end{aligned}$$

Сравнение данных результатов с классическими показало их полное совпадение.

### Вывод

Показано, что в отличие от классической постановки плоской задачи теории упругости в случае заданных на границе напряжений, модифицированная постановка позволяет разделить (для каждой из двух искомых функций) процедуру определения решения, удовлетворяющего уравнению равновесия в области и граничным условиям типа Коши на контуре. Метод проиллюстрирован на аналитических решениях плоских задач. Результаты показали полное совпадение с решениями, полученными с помощью классического метода.

### СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Ляв А. Математическая теория упругости. – М.: ОНТИ НКТП СССР, 1935. – 674 с.
2. Кац А.М. Теория упругости. – СПб.: Лань, 2002. – 208 с.
3. Розин Л.А. Задачи теории упругости и численные методы их решения. – СПб.: Изд-во СПбГТУ, 1998. – 532 с.
4. Жемочкин Б.Н. Теория упругости. – М.: Госстройиздат, 1957. – 256 с.
5. Светашков А.А., Махов А.В. Формулировка уравнений двумерной теории упругости в виде краевой задачи для системы Коши-Римана // Известия Томского политехнического университета. – 2005. – Т. 308. – № 6. – С. 136–140.
6. Светашков А.А. О приведении системы дифференциальных уравнений пространственной теории упругости к диагональному виду // Известия вузов. Физика. – 2005. – № 11. – С. 116–120.